

WR02022 小学生競技にチャレンジ③ 名前()

1 角度で進む距離を制御しよう。

① タイヤをよく見てみよう！



56×28って書いてありますね。
 56は直径56mm。28はタイヤの幅28mm。
 ということを表しています。
 円周の長さ=直径×3.14
 で求められるので、このタイヤが360度回ったときに進む距離は、
 58mm×3.14で
 175.84mm
 17.6cm
 ということになります。

② 1cm進むのに何度必要か計算しよう！

360 (度) ÷ 17.6 (cm) =

③ 2つ目のテントウムシを救出しよう！

変数を2つ準備

2 進みたい距離を角度で進むマイブロックに改造しよう。

① 新しいマイブロックを作成する。

定義 Kakudo

- B 角度カウントをリセットする
- もし Trace = 1 なら
 - 測定度数 B 度 > kakudo まで繰り返す
 - もし 1 色は 黒 ですか? なら
 - 15 30 %のスピードで移動開始する
 - でなければ 30 15 %のスピードで移動開始する
- でなければ
 - 測定度数 B 度 > kakudo まで繰り返す
 - もし 2 色は 黒 ですか? なら
 - 30 15 %のスピードで移動開始する
 - でなければ 15 30 %のスピードで移動開始する

変数

- 変数を作る
- kakudo
- Trace
- kakudo を 0 にする
- kakudo を 1 ずつ変える
- 接続
- Trace を 0 にする
- kakudo を 0 にする

Bモーターの
角度をリセット

← どちらのセンサーでトレースするか

} 左(1)
 } で
 } トレース

} 右(2)
 } で
 } トレース

② 使い方（約20度で1 cm。500度では25 cm前進する）

- 事前に進ませたい角度「kakudo」とどちらのセンサーで線をたどるか「Trace」を指定してから動作を始める。



※ 変数を使って、マイブロックの動作を変えられるようにすると何回も同じものが使えて便利！

3 応用編（2つのマイブロックを一つにまとめちゃう）

